Familia Paines

📘 Física para Iniciantes

Autor: Leonardo Silveira Paines

Sumário:

Parte I – Fundamentos da Física

1. O que é Física
– Definição, importância e relação com outras ciências
– Método científico e grandezas físicas
– Unidades de medida (SI) e conversões

2. Matemática Essencial para a Física
– Álgebra e proporções
– Funções e gráficos
– Vetores, escalares e trigonometria básica

3. Movimento e Repouso
– Ponto material, referencial e trajetória
– Movimento uniforme e uniformemente variado
– Gráficos de posição, velocidade e aceleração

Parte II – Mecânica Clássica

4. Leis de Newton
– Primeira, segunda e terceira leis
– Força resultante e equilíbrio
– Aplicações práticas (atrito, tensão, plano inclinado)

5. Trabalho, Energia e Potência
– Trabalho de uma força
– Energia cinética e potencial
– Conservação da energia

6. Quantidade de Movimento e Colisões
– Impulso e conservação do momento linear
– Colisões elásticas e inelásticas

7. Gravitação Universal
– Lei da gravitação de Newton
– Peso, massa e aceleração da gravidade
– Órbitas e satélites

Parte III – Termologia e Termodinâmica

8. Temperatura e Calor
– Escalas termométricas
– Dilatação térmica
– Calor específico e mudanças de estado

9. Leis da Termodinâmica
– Primeira e segunda leis
– Máquinas térmicas e rendimento
– Entropia

Parte IV – Ondas, Óptica e Eletricidade

10. Movimentos Oscilatórios e Ondulatórios
– Movimento harmônico simples
– Ondas mecânicas e sonoras
– Reflexão, refração e interferência

11. Óptica Geométrica
– Espelhos, lentes e formação de imagens
– Instrumentos ópticos

12. Eletrostática e Corrente Elétrica
– Carga elétrica, campo e potencial
– Corrente, resistência e leis de Ohm
– Circuitos elétricos simples

13. Eletromagnetismo e Indução
– Campo magnético e força magnética
– Indução eletromagnética
– Aplicações (motores e geradores)

Parte V – Física Moderna

14. A Estrutura da Matéria e o Átomo
– Modelos atômicos históricos
– Radioatividade e fissão/fusão nuclear

15. Relatividade e Física Quântica
– Conceitos básicos de espaço-tempo
– Dualidade onda-partícula
– Aplicações modernas (lasers, semicondutores)

📘 Física para Iniciantes

Autor: Leonardo Silveira Paines

Prefácio

A Física é uma das mais antigas e fundamentais ciências, nascida do desejo humano de compreender o mundo natural e suas leis. Desde a observação das estrelas pelos povos antigos até os experimentos de laboratório modernos, o estudo da Física representa a busca constante pelo entendimento das forças, movimentos e energias que regem o universo.

Este livro, “Física para Iniciantes”, foi concebido com o propósito de introduzir o estudante ao pensamento físico de maneira acessível, lógica e rigorosa. O texto busca construir uma ponte entre a curiosidade natural e o raciocínio científico, apresentando conceitos fundamentais com clareza e precisão, mas sem abrir mão do formalismo necessário à linguagem acadêmica.

A obra está organizada de modo progressivo: inicia com os conceitos básicos e evolui para tópicos mais complexos, acompanhando a estrutura tradicional dos cursos introdutórios de Física. Cada capítulo apresenta exemplos práticos, relações matemáticas e interpretações conceituais que estimulam a compreensão e a reflexão crítica.

Mais do que decorar fórmulas, aprender Física é compreender relações — entre causa e efeito, entre o real e o abstrato, entre o conhecimento e sua aplicação. É, portanto, uma disciplina que forma o pensamento analítico e desenvolve a capacidade de resolver problemas com base em evidências e raciocínio lógico.

Que este livro possa servir como ponto de partida para estudantes, professores e entusiastas que desejam compreender a natureza através da linguagem da ciência.

Leonardo Silveira Paines
Autor

Capítulo 1 – O que é Física

1.1 Definição e Objeto de Estudo

A Física é a ciência que estuda os fenômenos naturais que envolvem matéria, energia, espaço e tempo. Seu objetivo principal é compreender e descrever, por meio de leis e modelos matemáticos, o comportamento dos sistemas físicos, desde as partículas subatômicas até as estruturas cósmicas.

Enquanto outras ciências podem se concentrar em aspectos específicos da natureza — como a Biologia, que estuda os seres vivos, ou a Química, que investiga as transformações da matéria — a Física busca identificar os princípios fundamentais que regem todos esses fenômenos.

Em essência, a Física procura responder perguntas como:

O que causa o movimento dos corpos?

Como a energia se transforma e se conserva?

De que forma as forças atuam sobre a matéria?

Quais leis governam o universo em escalas microscópicas e macroscópicas?

1.2 O Método Científico na Física

A Física se baseia no método científico, um conjunto de procedimentos sistemáticos voltados à obtenção de conhecimento confiável. Esse método envolve quatro etapas principais:

1. Observação: identificação de um fenômeno natural;

2. Formulação de hipóteses: elaboração de possíveis explicações para o fenômeno;

3. Experimentação: realização de testes e medições controladas;

4. Conclusão e formulação de leis: verificação dos resultados e, se confirmados, criação de modelos ou leis que descrevem o fenômeno.

A força da Física está na sua verificabilidade: qualquer teoria deve ser passível de teste, e seus resultados, reproduzíveis. Isso diferencia o conhecimento científico das crenças e especulações.

1.3 Grandezas Físicas e Unidades de Medida

Para descrever quantitativamente os fenômenos, a Física utiliza grandezas físicas, que representam propriedades mensuráveis da natureza, como massa, comprimento, tempo, temperatura e energia.

Cada grandeza é expressa em uma unidade de medida pertencente ao Sistema Internacional (SI). Por exemplo:

Comprimento → metro (m)

Massa → quilograma (kg)

Tempo → segundo (s)

Temperatura → kelvin (K)

Corrente elétrica → ampère (A)

Essas unidades padronizadas permitem que cientistas de todo o mundo comuniquem resultados de forma precisa e universal.

1.4 A Física e as Outras Ciências

A Física ocupa posição central entre as ciências naturais. Suas descobertas servem de base para áreas como a Engenharia, a Astronomia, a Química e até a Biologia.

Por exemplo:

A biofísica aplica conceitos de energia e força para entender o funcionamento de músculos e células;

A química física explica reações com base em leis de conservação;

A astrofísica utiliza princípios da mecânica e da óptica para estudar estrelas e galáxias.

Assim, o estudo da Física não é apenas o aprendizado de fórmulas, mas o desenvolvimento de um modo de pensar científico, aplicável a todas as áreas do conhecimento humano.

1.5 A Física no Cotidiano

A Física está presente em todas as nossas ações diárias — ao caminhar, ao usar um celular, ao assistir TV ou ao acender uma lâmpada. As leis que governam o movimento, a eletricidade e a energia estão em constante atuação, mesmo quando não as percebemos.

Compreender a Física é compreender o próprio funcionamento do mundo.

Capítulo 2 – Matemática Essencial para a Física

2.1 Introdução

A Física utiliza a linguagem da matemática para expressar suas leis e descrever os fenômenos naturais com precisão.
Embora o objetivo principal da Física seja compreender o mundo real, é por meio da matemática que essa compreensão se torna quantitativa e verificável.

Neste capítulo, revisaremos os conceitos matemáticos fundamentais para a resolução de problemas físicos, enfatizando a aplicação prática de cada ideia em contextos experimentais e teóricos.

2.2 Grandezas Escalares e Vetoriais

As grandezas físicas podem ser classificadas em dois tipos principais:

Grandezas escalares: são completamente determinadas por um valor numérico e uma unidade de medida.
Exemplo: massa = 5 kg, temperatura = 30 °C, tempo = 2 s.

Grandezas vetoriais: além do valor e da unidade, possuem direção e sentido.
Exemplo: velocidade = 20 m/s para o norte; força = 10 N para a direita.

Um vetor é representado graficamente por uma seta, cuja:

magnitude indica o valor da grandeza;

direção indica a linha de ação;

sentido mostra para onde o vetor aponta.

Operações com Vetores

Soma: aplicando a regra do paralelogramo ou método ponta-cauda.

Subtração: somar o vetor oposto.

Multiplicação por escalar: altera apenas o módulo, mantendo direção e sentido.

Decomposição: todo vetor pode ser dividido em componentes nos eixos x e y:

$$V_x = V \cdot \cos(\theta) \quad \text{e} \quad V_y = V \cdot \sin(\theta)$$

2.3 Unidades, Prefixos e Notação Científica

Em Física, as medições abrangem escalas muito diferentes — desde distâncias astronômicas até dimensões atômicas.
Por isso, utiliza-se a notação científica para simplificar valores muito grandes ou muito pequenos:

$$N = a \times 10^n$$

Exemplos:

300 000 000 m/s = m/s (velocidade da luz)

0,000001 m = m (micrômetro)

Prefixos do Sistema Internacional (SI):

Prefixo	Símbolo	Fator
quilo	k	
mega	M	
giga	G	
mili	m	
micro	µ	
nano	n	

Esses prefixos simplificam a escrita de medidas e evitam erros em cálculos.

2.4 Proporcionalidade e Funções

Os fenômenos físicos frequentemente seguem relações matemáticas expressas por funções.

Proporcionalidade direta: quando uma grandeza aumenta, a outra também aumenta na mesma razão.

y \propto x

Proporcionalidade inversa: quando uma grandeza aumenta, a outra diminui.

$$y \propto \frac{1}{x}$$

Função Linear

$$y = a \cdot x + b$$

Função Quadrática

$$y = a \cdot x^2 + b \cdot x + c$$

2.5 Trigonometria Aplicada à Física

A trigonometria é essencial para resolver problemas envolvendo vetores e forças.

Em um triângulo retângulo:

$$\sin(\theta) = \frac{cateto\ oposto}{hipotenusa} \quad ; \quad \cos(\theta) = \frac{cateto\ adjacente}{hipotenusa} \quad ; \quad \tan(\theta) = \frac{cateto\ oposto}{cateto\ adjacente}$$

Essas relações permitem decompor vetores e calcular componentes horizontais e verticais.

Exemplo:
Uma força de 50 N atua com um ângulo de 30° em relação ao solo.
As componentes são:

$$F_x = 50 \cos(30°) = 43,3\ \text{N} \quad ; \quad F_y = 50 \sin(30°) = 25,0\ \text{N}$$

2.6 Análise Gráfica de Dados Físicos

Em Física, gráficos são ferramentas fundamentais para visualizar relações entre grandezas.

Gráfico posição × tempo: indica o movimento de um corpo.

Gráfico velocidade × tempo: mostra a aceleração e o deslocamento.

Gráfico força × deslocamento: revela o trabalho realizado.

A inclinação (coeficiente angular) de uma reta em um gráfico fornece informações físicas importantes.
Por exemplo:

v = \frac{\Delta s}{\Delta t}

2.7 Erros e Algarismos Significativos

Nenhuma medição é absolutamente exata. Todo experimento envolve erro experimental, que pode ser:

Erro sistemático: causado por instrumentos descalibrados ou procedimentos incorretos.

Erro aleatório: variações imprevisíveis que ocorrem a cada medição.

O número de algarismos significativos indica o grau de precisão da medida.
Por exemplo:

2,0 m → dois algarismos significativos

2,00 m → três algarismos significativos (maior precisão)

As regras de arredondamento devem preservar a coerência entre os dados e o resultado final.

2.8 Conclusão do Capítulo

A matemática é a base sobre a qual toda a Física se apoia.
Dominar as operações com vetores, funções e gráficos é essencial para compreender as leis que serão estudadas nos capítulos seguintes.

O estudante que compreende a linguagem matemática não apenas resolve equações, mas interpreta a realidade física por meio delas.

Capítulo 3 – Movimento e Repouso

3.1 Introdução à Cinemática

A Cinemática é o ramo da Física que estuda o movimento dos corpos sem se preocupar com suas causas — ou seja, descreve como um corpo se move, mas não por que ele se move.

O estudo da cinemática envolve a análise das variáveis do movimento: posição, tempo, velocidade e aceleração.
Essas grandezas permitem descrever de forma matemática o deslocamento de qualquer corpo, desde um automóvel em uma estrada até um planeta em órbita.

3.2 Conceitos Fundamentais

3.2.1 Ponto Material

É o corpo cujas dimensões são desprezadas em relação ao espaço percorrido.
Exemplo: Um carro viajando 200 km pode ser considerado um ponto material, pois seu tamanho é irrelevante diante da distância total.

3.2.2 Corpo Extenso

Quando o tamanho do corpo não pode ser desprezado em relação ao movimento.
Exemplo: o movimento de rotação da Terra, onde é necessário considerar seu raio e forma.

3.2.3 Referencial

É o ponto ou sistema a partir do qual se observa o movimento.
Um corpo pode estar em movimento em relação a um referencial e em repouso em relação a outro.
Exemplo: um passageiro está em repouso dentro de um ônibus (referencial: ônibus), mas em movimento em relação ao solo (referencial: Terra).

3.2.4 Posição e Deslocamento

A posição de um corpo é o ponto em que ele se encontra num dado instante, medido em relação ao referencial.
O deslocamento é a variação da posição:

\Delta S = S - S_0

 = posição inicial

 = posição final

 = deslocamento (em metros, m)

O deslocamento escalar é uma grandeza vetorial, pois possui direção e sentido.

3.3 Movimento e Repouso

Um corpo está em repouso quando sua posição não varia com o tempo em relação a um referencial.
Está em movimento quando há variação de posição com o tempo.

Essa distinção depende sempre do referencial escolhido.

Exemplo:
Um livro sobre a mesa está em repouso em relação à mesa, mas em movimento em relação ao Sol, pois a Terra está em rotação e translação.

3.4 Velocidade e Rapidez

3.4.1 Velocidade Média

A velocidade média escalar é dada pela razão entre o deslocamento e o intervalo de tempo:

v_m = \frac{\Delta S}{\Delta t}

= velocidade média (m/s)

= deslocamento (m)

= intervalo de tempo (s)

Exemplo:
Um carro percorre 180 km em 3 horas.

v_m = \frac{180}{3} = 60\ \text{km/h}

3.4.2 Rapidez Média

É a razão entre a distância total percorrida e o tempo total gasto, sem considerar o sentido do movimento.
Diferente da velocidade, a rapidez é escalar (não possui direção).

3.5 Movimento Retilíneo Uniforme (MRU)

O MRU é aquele em que a velocidade é constante — o corpo percorre distâncias iguais em intervalos de tempo iguais.

A equação fundamental é:

$$S = S_0 + v \cdot t$$

= posição final

= posição inicial

= velocidade constante

= tempo

Gráficos no MRU

Gráfico : reta inclinada; a inclinação indica a velocidade.

Gráfico : linha horizontal (velocidade constante).

Exemplo:
Um corpo parte do ponto 0 com velocidade de 10 m/s.
Após 5 s:

$$S = 0 + 10 \cdot 5 = 50\ \text{m}$$

3.6 Movimento Retilíneo Uniformemente Variado (MRUV)

No MRUV, a velocidade varia de forma constante — ou seja, há aceleração constante.

Equações do MRUV

1. Equação horária da velocidade:

$$v = v_0 + a \cdot t$$

= velocidade inicial

= aceleração (m/s²)

= tempo

2. Equação horária da posição:

$$S = S_0 + v_0 t + \frac{a t^2}{2}$$

3. Equação de Torricelli:

$$v^2 = v_0^2 + 2a \Delta S$$

Gráficos do MRUV

Gráfico : reta inclinada; a inclinação representa a aceleração.

Gráfico : parábola; o formato indica variação de velocidade.

3.7 Aceleração

A aceleração média é dada por:

$$a_m = \frac{\Delta v}{\Delta t}$$

Unidade:

A aceleração é positiva quando o corpo aumenta a velocidade e negativa quando diminui (movimento retardado).

Exemplo:
Um automóvel aumenta sua velocidade de 10 m/s para 20 m/s em 5 s:

$$a = \frac{20 - 10}{5} = 2\ \text{m/s}^2$$

3.8 Queda Livre e Lançamento Vertical

No campo da Terra, todos os corpos estão sujeitos à aceleração da gravidade (g), cujo valor médio é:

$$g = 9{,}8\ \text{m/s}^2$$

a) Queda Livre

É o movimento de um corpo solto a partir do repouso, sob ação apenas da gravidade.

$$v = g \cdot t \quad \text{e} \quad h = \frac{g t^2}{2}$$

b) Lançamento Vertical

Quando o corpo é lançado para cima:

$$v = v_0 - g \cdot t$$

Tempo total de subida e descida:

$$t_{total} = \frac{2v_0}{g}$$

3.9 Conclusão do Capítulo

O estudo do movimento é o primeiro passo para compreender as leis da natureza.
A cinemática nos fornece as ferramentas matemáticas para descrever o movimento; as causas que o produzem — as forças — serão analisadas no próximo capítulo.

Capítulo 4 – As Leis de Newton

4.1 Introdução à Dinâmica

A Dinâmica é o ramo da Mecânica que estuda as causas do movimento. Enquanto a Cinemática descreve como um corpo se move, a Dinâmica explica por que ele se move — ou permanece em repouso.

O estudo da Dinâmica está fundamentado nas Três Leis de Newton, formuladas por Isaac Newton (1643–1727) e publicadas em 1687, na obra Philosophiæ Naturalis Principia Mathematica.
Essas leis são o alicerce da Mecânica Clássica e descrevem o comportamento dos corpos sob a ação de forças.

4.2 Conceito de Força

A força é uma interação capaz de alterar o estado de movimento ou de repouso de um corpo.
É uma grandeza vetorial, possuindo módulo, direção e sentido.

A unidade de força no Sistema Internacional é o newton (N), definido como:

1\,N = 1\,kg \cdot m/s^2

Exemplos de forças comuns:

Peso (P): força com que a Terra atrai os corpos →

Tensão (T): força transmitida por um fio ou corda

Normal (N): reação de apoio de uma superfície

Atrito (F_a): resistência ao movimento entre duas superfícies em contato

---

4.3 Primeira Lei de Newton – Lei da Inércia

> “Todo corpo permanece em seu estado de repouso ou de movimento retilíneo uniforme, a menos que seja obrigado a mudá-lo pela ação de forças externas.”

Essa lei estabelece o princípio da inércia, segundo o qual a tendência natural dos corpos é manter seu estado de movimento.

Um corpo em repouso não se moverá sozinho, e um corpo em movimento continuará em linha reta e velocidade constante se nenhuma força resultante agir sobre ele.

Exemplo:

Um livro sobre a mesa permanece parado até que uma força seja aplicada. Da mesma forma, um carrinho deslizando em uma superfície sem atrito continuará se movendo indefinidamente.

Consequência:

A inércia depende da massa — quanto maior a massa, maior a resistência do corpo em mudar seu estado de movimento.

4.4 Segunda Lei de Newton – Princípio Fundamental da Dinâmica

> “A força resultante aplicada a um corpo é igual ao produto de sua massa pela aceleração por ela produzida.”

A expressão matemática é:

$$\vec{F}_R = m \cdot \vec{a}$$

= força resultante (N)

= massa do corpo (kg)

= aceleração (m/s^2)

Essa é a lei fundamental do movimento. Ela mostra que a aceleração é diretamente proporcional à força resultante e inversamente proporcional à massa.

Exemplo 1:

Um corpo de 2 kg é submetido a uma força de 10 N.

$$a = \frac{F}{m} = \frac{10}{2} = 5\,m/s^2$$

Exemplo 2 (com várias forças):

Se duas forças atuam no mesmo corpo:

$$F_R = F_1 - F_2$$

a = \frac{F_R}{m}

4.5 Terceira Lei de Newton – Ação e Reação

> “A toda ação há sempre uma reação de mesma intensidade, mesma direção e sentido oposto.”

As forças de ação e reação nunca se anulam, pois atuam em corpos diferentes.

Exemplo:

Quando empurramos uma parede:

A mão exerce uma força sobre a parede (ação);

A parede exerce uma força igual e oposta sobre a mão (reação).

Outro exemplo é o impulso de um foguete: os gases são expelidos para trás, e o foguete é impulsionado para frente pela força de reação.

4.6 Força Resultante e Equilíbrio

Se várias forças atuam sobre um corpo, a força resultante () é o vetor soma de todas as forças aplicadas.

a) Equilíbrio de forças

Se , o corpo:

Permanece em repouso, ou

Move-se com velocidade constante (MRU).

Esse é o caso do equilíbrio dinâmico ou estático.

b) Força não nula

Se , o corpo adquire aceleração na direção e sentido da força resultante.

4.7 Forças de Atrito

O atrito é a força que se opõe ao movimento relativo entre duas superfícies em contato.

Existem dois tipos principais:

1. Atrito estático (F_e): impede o início do movimento.

$F_e \leq \mu_e \cdot N$

2. Atrito cinético (F□): atua durante o movimento.

F□ = \mu□ \cdot N

= coeficiente de atrito (depende das superfícies)

= força normal (reação da superfície)

Exemplo:

Um bloco de 5 kg está sobre uma superfície horizontal () com .

$F_a = \mu_k \cdot N = 0,2 \cdot 50 = 10\,N$

4.8 Planos Inclinados

O plano inclinado é uma aplicação clássica das Leis de Newton, pois a força peso se decompõe em duas componentes:

$P_x = P \cdot \sin(\theta) \quad ; \quad P_y = P \cdot \cos(\theta)$

onde:

é a componente que tende a fazer o corpo deslizar,

é a componente normal à superfície.

Equilíbrio:

O corpo estará em repouso se:

$F_{atrito} \geq P_x$

Movimento:

Se o atrito for menor que , o corpo deslizará com aceleração:

a = g(\sin\theta - \mu \cos\theta)

4.9 Força de Tração e Tensão

Em fios ideais (inextensíveis e sem massa), a tensão (T) é a força transmitida ao longo do fio.
Ela atua sempre ao longo do fio e no sentido contrário ao movimento do corpo ao qual está ligada.

Nos sistemas com polias ideais (sem atrito e massa desprezível), a tensão é a mesma em todo o fio.

4.10 Diagramas de Corpo Livre (DCL)

Para resolver problemas dinâmicos, é essencial representar graficamente todas as forças que atuam em um corpo.

Esse diagrama facilita a aplicação das Leis de Newton e evita erros conceituais.
Exemplo: bloco sobre plano inclinado → forças: peso, normal, atrito, tração.

4.11 Conclusão do Capítulo

As Leis de Newton constituem o coração da Mecânica Clássica.
Elas explicam como e por que os corpos se movem, fornecendo as bases para compreender todos os fenômenos mecânicos — desde a queda de uma maçã até a trajetória de uma nave espacial.

No próximo capítulo, estudaremos as relações entre Força, Trabalho e Energia, que nos permitirão compreender a transferência e conservação da energia nos sistemas físicos.

Capítulo 5 – Trabalho, Energia e Potência

5.1 Introdução

Toda vez que uma força age sobre um corpo provocando deslocamento, há trabalho.
O trabalho está diretamente relacionado à transferência de energia: quando uma força realiza trabalho, ela fornece energia ao corpo sobre o qual atua.

Neste capítulo, estudaremos como o trabalho, a energia e a potência se relacionam, e como esses conceitos fundamentam a maior parte dos fenômenos físicos observáveis.

5.2 Trabalho de uma Força Constante

O trabalho (W) realizado por uma força constante é dado por:

W = F \cdot d \cdot \cos(\theta)

= trabalho (Joule, J)

= força aplicada (N)

= deslocamento (m)

= ângulo entre a força e o deslocamento

Casos especiais:

Se : força e deslocamento no mesmo sentido → (trabalho positivo)

Se : força perpendicular ao deslocamento →

Se : força contrária ao movimento → (trabalho negativo)

Exemplo:

Um operário aplica uma força de 50 N sobre uma caixa, deslocando-a 4 m na mesma direção da força.

$$W = 50 \cdot 4 \cdot \cos(0°) = 200\ \text{J}$$

5.3 Trabalho de Forças Variáveis

Quando a força não é constante, o trabalho é calculado pela área sob o gráfico .
Matematicamente:

$$W = \int F(x)\,dx$$

5.4 Trabalho da Força Peso

Ao levantar ou abaixar um corpo sob a ação da gravidade, a força peso realiza trabalho.

$$W_P = m \cdot g \cdot h \cdot \cos(\theta)$$

Subindo: (trabalho resistente)

Descendo: (trabalho motor)

Exemplo:
Um corpo de 2 kg é erguido verticalmente a 5 m de altura.

W_P = 2 \cdot 10 \cdot 5 \cdot \cos(180°) = -100\ \text{J}

5.5 Energia Cinética

A energia cinética (E□) está associada ao movimento de um corpo. Quanto maior sua velocidade, maior a energia cinética.

E_k = \frac{1}{2} m v^2

 = energia cinética (J)

 = massa (kg)

 = velocidade (m/s)

Teorema da Energia Cinética

O trabalho da força resultante é igual à variação da energia cinética:

W_R = \Delta E_k = E_{k2} - E_{k1}

Exemplo:
Um corpo de 1 kg aumenta sua velocidade de 2 m/s para 4 m/s:

$$\Delta E_k = \frac{1}{2}(1)(4^2 - 2^2) = \frac{1}{2}(16 - 4) = 6\ \text{J}$$

5.6 Energia Potencial Gravitacional

É a energia armazenada em um corpo devido à posição em relação a um ponto de referência.

$$E_p = m \cdot g \cdot h$$

Aumenta quando o corpo é elevado.

Diminui quando o corpo desce.

Exemplo:
Um corpo de 5 kg a 10 m de altura:

$$E_p = 5 \cdot 10 \cdot 10 = 500\ \text{J}$$

5.7 Energia Potencial Elástica

Armazena-se em molas e materiais elásticos deformados:

$$E_{el} = \frac{1}{2} k x^2$$

= constante elástica (N/m)

= deformação (m)

Exemplo:
Uma mola com comprimida 0,1 m:

$$E_{el} = \frac{1}{2} \cdot 200 \cdot (0,1)^2 = 1\ \text{J}$$

5.8 Princípio da Conservação da Energia Mecânica

Se apenas forças conservativas (como o peso e a força elástica) atuam sobre o corpo, a energia mecânica total permanece constante:

$$E_m = E_k + E_p = \text{constante}$$

Isso significa que a energia pode se transformar, mas nunca se perde — ela apenas muda de forma.

Exemplo:

Um corpo em queda livre:

No topo: ,

No solo: ,
Total constante:

5.9 Forças Conservativas e Não Conservativas

Conservativas: o trabalho não depende do caminho, apenas dos pontos inicial e final (ex.: peso, elástica).

Não conservativas: o trabalho depende do caminho percorrido (ex.: atrito).

Quando há atrito, parte da energia mecânica é transformada em calor:

E_{m_f} = E_{m_i} - W_{atrito}

5.10 Potência

A potência (P) mede a rapidez com que o trabalho é realizado.

P = \frac{W}{\Delta t}

= potência (Watt, W)

= trabalho (J)

= intervalo de tempo (s)

Potência Instantânea:

P = F \cdot v

Exemplo:

Um motor realiza 600 J de trabalho em 3 s:

P = \frac{600}{3} = 200\ \text{W}

5.11 Rendimento de uma Máquina

Nem toda a energia fornecida a uma máquina é convertida em trabalho útil. Parte é dissipada (calor, atrito, som).
O rendimento (η) mede a eficiência do processo:

$$\eta = \frac{E_{util}}{E_{fornecida}} \times 100\%$$

Exemplo: Um motor recebe 500 J e realiza 400 J de trabalho:

$$\eta = \frac{400}{500} \times 100 = 80\%$$

5.12 Conclusão do Capítulo

Os conceitos de trabalho, energia e potência descrevem as trocas de energia entre corpos e sistemas.
A compreensão desses princípios permite interpretar fenômenos mecânicos, elétricos e térmicos de forma unificada.

No próximo capítulo, estudaremos a Quantidade de Movimento e as Colisões, abordando como a energia e o movimento se conservam em interações entre corpos.

Agradecimentos

A realização desta obra é resultado de um esforço conjunto entre a curiosidade, a persistência e o compromisso com o conhecimento científico.
Agradeço primeiramente a todos os professores e pesquisadores que, com suas descobertas e dedicação, construíram os alicerces da Física moderna.

Agradeço também aos leitores e estudantes, cuja sede por aprender e compreender o mundo inspira a escrita de livros como este.
Sem o entusiasmo daqueles que buscam o saber, a ciência não teria propósito.

Por fim, um agradecimento especial aos educadores, que, nas salas de aula e laboratórios, transformam conceitos em experiências e despertam nas mentes jovens o desejo de entender o universo em sua profundidade e beleza.

Bibliografia

A seguir estão algumas obras e referências fundamentais que serviram de base conceitual e metodológica para a elaboração deste livro. Todas são recomendadas para aprofundamento dos estudos em Física básica.

1. HALLIDAY, D.; RESNICK, R.; WALKER, J.
Fundamentos de Física – Volumes 1 a 4.
Rio de Janeiro: LTC.

2. TIPLER, P. A.; MOSCA, G.
Física para Cientistas e Engenheiros.
Rio de Janeiro: LTC.

3. YOUNG, H. D.; FREEDMAN, R. A.
Física Universitária.
São Paulo: Pearson.

4. HEWITT, P. G.
Física Conceitual.
Porto Alegre: Bookman.

5. RAMALHO JÚNIOR, F.; NICOLAU, A.; TOLEDO, P. A.
Os Fundamentos da Física – Volumes 1, 2 e 3.
São Paulo: Moderna.

6. FEYNMAN, R. P.; LEIGHTON, R. B.; SANDS, M.
Lições de Física de Feynman.

São Paulo: Bookman.

7. GALILEU GALILEI.
Duas Novas Ciências.
Tradução: Sérgio Duarte. São Paulo: Edusp.

8. NEWTON, I.
Princípios Matemáticos da Filosofia Natural (Principia).
Tradução: I. Bernard Cohen. Cambridge University Press.

Nota Final do Autor

A Física, muitas vezes considerada difícil ou abstrata, é na verdade uma linguagem de compreensão do real.
Quando estudamos suas leis e princípios, passamos a enxergar o mundo com outros olhos: percebemos a ordem nas forças, a harmonia nos movimentos e a constância nas transformações.

Este livro buscou apresentar os fundamentos da Física com clareza, rigor e propósito, oferecendo ao estudante um caminho acessível para o pensamento científico.
Que ele sirva não apenas como material de estudo, mas como convite ao questionamento e à descoberta.

A ciência, afinal, não é um conjunto de respostas prontas, mas uma maneira de fazer perguntas melhores.

Leonardo Silveira Paines
Autor